

УДК 539.214;539.374

© 1997 г. М.В. Михайлова

**РАСТЯЖЕНИЕ ИДЕАЛЬНОПЛАСТИЧЕСКОГО
ЦИЛИНДРИЧЕСКОГО СТЕРЖНЯ ПРИ УСЛОВИИ
ПЛАСТИЧНОСТИ МИЗЕСА**

А.Ю. Ишлинский [1, 2] рассмотрел растяжение полосы, круглого цилиндра и круглой пластины из вязкопластического материала при малых возмущениях границы. Позднее [3] им рассмотрено растяжение полосы из идеальнопластического материала. В [1-3] используется эйлерово представление о течении вещества. Отметим, что задачи об устойчивости вязкопластического течения при лагранжевом описании деформирования рассматривались А.А. Ильюшиным [4].

Ниже в постановке А.Ю. Ишлинского [3] рассматривается растяжение круглого цилиндра из идеальнопластического материала при малых возмущениях границы при условии пластичности Мизеса. Отметим, что результаты, полученные в [1-4], могут быть использованы при определении устойчивости пластических тел, подобно тому как это выполнено в [5-7].

Соотношения теории идеальной пластичности при условии пластичности Мизеса в цилиндрической системе координат примут вид

$$(\sigma_r - \sigma_\theta)^2 + (\sigma_\theta - \sigma_z)^2 + (\sigma_z - \sigma_r)^2 + 6\tau_{rz}^2 = 6k^2, \quad k = \text{const} \quad (1)$$

$$\epsilon_r = \lambda(2\sigma_r - \sigma_\theta - \sigma_z), \quad \lambda \geq 0$$

$$\epsilon_\theta = \lambda(2\sigma_\theta - \sigma_z - \sigma_r) \quad (2)$$

$$\epsilon_z = \lambda(2\sigma_z - \sigma_r - \sigma_\theta), \quad \epsilon_{rz} = 3\lambda\tau_{rz}$$

где $\sigma_r, \tau_{rz}, \dots; \epsilon_r, \epsilon_{rz}, \dots$ – соответственно компоненты напряжений и скоростей деформации в цилиндрической системе координат $r\theta z$.

Рассмотрим круглый цилиндр, уравнение поверхности которого представим в виде

$$r = a + \delta f(z), \quad a = \text{const} \quad (3)$$

где δ – малый параметр ($\delta \ll 1$).

Цилиндр растягивается вдоль оси z , боковая поверхность свободна от напряжений. Граничные условия на поверхности запишем в виде

$$\sigma_r \cos(nr) + \tau_{rz} \cos(nz) = 0, \quad \tau_{rz} \cos(nr) + \sigma_z \cos(nz) = 0 \quad (4)$$

где n – нормаль к поверхности.

Смещение точек цилиндра происходит в меридиональных плоскостях, положим

$$u = u(r, z), \quad v = 0, \quad w = w(r, z) \quad (5)$$

где u, v, w – компоненты скорости перемещения вдоль r, θ, z .

Имеют место формулы Коши

$$\epsilon_r = \frac{\partial u}{\partial r}, \quad \epsilon_\theta = \frac{u}{r}, \quad \epsilon_z = \frac{\partial w}{\partial z}, \quad \epsilon_{rz} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial u}{\partial z} + \frac{\partial w}{\partial r} \right), \quad \epsilon_{r\theta} = \epsilon_{z\theta} = 0 \quad (6)$$

Уравнения равновесия имеют вид

$$\frac{\partial \sigma_r}{\partial r} + \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial z} + \frac{\sigma_r - \sigma_\theta}{r} = 0, \quad \frac{\partial \tau_{rz}}{\partial r} + \frac{\partial \sigma_z}{\partial z} + \frac{\tau_{rz}}{r} = 0 \quad (7)$$

Решение будем искать в виде

$$\sigma_{ij} = \sigma_{ij}^0 + \delta \sigma'_{ij}, \quad \varepsilon_{ij} = \varepsilon_{ij}^0 + \delta \varepsilon'_{ij}$$

$$u = u^0 + \delta u', \quad w = w^0 + \delta w', \quad \lambda = \lambda^0 + \delta \lambda' \quad (8)$$

$$\sigma_r^0 = \sigma_\theta^0 = \tau_{rz}^0 = 0, \quad \sigma_z^0 = \text{const}, \quad \sigma_z^{02} = 3k^2 \quad (9)$$

где индекс штрих приписан компонентам возмущения, а индекс градус – компонентам начального невозмущенного состояния $\delta = 0$.

В силу (1), (8), (9) линеаризованное условия пластичности имеет вид

$$2\sigma'_z - \sigma'_r - \sigma'_\theta = 0 \quad (10)$$

Линеаризованные уравнения (2) в силу (8), (9), (10) примут вид

$$\varepsilon'_r = \lambda^0 (2\sigma'_r - \sigma'_\theta - \sigma'_z) - \lambda' \sigma_z^0, \quad \varepsilon'_\theta = \lambda^0 (2\sigma'_\theta - \sigma'_r - \sigma'_z) - \lambda' \sigma_z^0$$

$$\varepsilon'_z = 2\lambda' \sigma_z^0, \quad \varepsilon'_{rz} = 3\lambda^0 \tau'_{rz} \quad (11)$$

Из (6), (10), (11) получаем

$$\frac{\partial u'}{\partial r} - \frac{u'}{r} = 3\lambda^0 (\sigma'_r - \sigma'_\theta), \quad \frac{\partial u'}{\partial z} + \frac{\partial w'}{\partial r} = 6\lambda^0 \tau'_{rz}, \quad \frac{\partial u'}{\partial r} + \frac{u'}{r} + \frac{\partial w'}{\partial z} = 0 \quad (12)$$

Удовлетворяя третьему уравнению (12), положим

$$u' = -\frac{1}{r} \frac{\partial \Psi}{\partial z}, \quad w' = \frac{1}{r} \frac{\partial \Psi}{\partial z} \quad (13)$$

Из (13), (12), (10) находим

$$\sigma'_\theta = \sigma'_r - \frac{1}{3\lambda^0} \left(\frac{2}{r^2} \frac{\partial \Psi}{\partial z} - \frac{1}{r} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial r \partial z} \right)$$

$$\sigma'_z = \sigma'_r - \frac{1}{6\lambda^0} \left(\frac{2}{r^2} \frac{\partial \Psi}{\partial z} - \frac{1}{r} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial r \partial z} \right) \quad (14)$$

$$\tau'_{rz} = \frac{1}{6\lambda^0} \left(-\frac{1}{r} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial z^2} - \frac{1}{r^2} \frac{\partial \Psi}{\partial r} + \frac{1}{r} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial r^2} \right)$$

Из (14), (8), (7) получаем

$$\frac{\partial \sigma'_r}{\partial r} + \frac{1}{6\lambda^0} \left(-\frac{1}{r} \frac{\partial^3 \Psi}{\partial z^3} + \frac{1}{r} \frac{\partial^3 \Psi}{\partial r^2 \partial z} - \frac{3}{r^2} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial r \partial z} + \frac{4}{r^3} \frac{\partial \Psi}{\partial z} \right) = 0$$

$$\frac{\partial \sigma'_r}{\partial z} + \frac{1}{6\lambda^0} \left(\frac{1}{r} \frac{\partial^3 \Psi}{\partial r^3} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial r^2} + \frac{1}{r^3} \frac{\partial \Psi}{\partial r} - \frac{2}{r^2} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial z^2} \right) = 0 \quad (15)$$

исключив σ'_r , получим уравнение для определения $\Psi(r, z)$:

$$\frac{\partial^4 \Psi}{\partial z^4} - \frac{\partial^4 \Psi}{\partial r^2 \partial z^2} + \frac{1}{r} \frac{\partial^3 \Psi}{\partial r \partial z^2} + \frac{\partial^4 \Psi}{\partial r^4} - \frac{2}{r} \frac{\partial^3 \Psi}{\partial r^3} + \frac{3}{r^2} \frac{\partial^2 \Psi}{\partial r^2} - \frac{3}{r^3} \frac{\partial \Psi}{\partial r} = 0 \quad (16)$$

Решение уравнения (16) ищем в виде

$$\Psi(r, z) = \sin v z \varphi(r) \quad (17)$$

Тогда из (16) и (17) получим

$$\varphi^{IV} - \frac{2}{r} \varphi''' + \left(\frac{3}{r^2} + v^2 \right) \varphi'' + \left(-\frac{3}{r^3} - \frac{v^2}{r} \right) \varphi' + v^4 \varphi = 0 \quad (18)$$

Введем, следуя [1]:

$$\mu = \frac{v}{2}(\sqrt{3} + i), \quad \bar{\mu} = \frac{v}{2}(\sqrt{3} - i), \quad \mu^2 = \frac{v^2}{2}(1 + i\sqrt{3}), \quad \bar{\mu}^2 = \frac{v^2}{2}(1 - i\sqrt{3}) \quad (19)$$

Тогда (18) можно записать так

$$\left(\frac{d^2}{dr^2} - \frac{1}{r} \frac{d}{dr} + \mu^2 \right) \left(\varphi'' - \frac{1}{r} \varphi' + \bar{\mu}^2 \varphi \right) = 0 \quad (20)$$

Общим решением уравнения (20) является сумма общих решений уравнений

$$\varphi_1'' - \frac{1}{r} \varphi_1' + \mu^2 \varphi_1 = 0, \quad \varphi_2'' - \frac{1}{r} \varphi_2' + \bar{\mu}^2 \varphi_2 = 0 \quad (21)$$

которые подстановками

$$\varphi_1(r) = r Q_1(\mu r), \quad \varphi_2(r) = r Q_2(\bar{\mu} r) \quad (22)$$

приводятся к уравнениям

$$\mu^2 r^2 Q_1'' + \mu r Q_1' + (\mu^2 r^2 - 1) Q_1 = 0, \quad \bar{\mu}^2 r^2 Q_2'' + \bar{\mu} r Q_2' + (\bar{\mu}^2 r^2 - 1) Q_2 = 0 \quad (23)$$

Общие интегралы уравнений (23), как известно, являются линейными комбинациями функций Бесселя и Неймана первого порядка. Так как функции Неймана при $r = 0$ обращаются в бесконечность, то в решение они не входят.

Для того чтобы $\Psi(r, z)$ не содержала мнимых членов, возьмем в ее выражении произвольные постоянные сопряженными, т.е. положим

$$\Psi(r, z) = r [\bar{C} I_1(\mu r) + C I_1(\bar{\mu} r)] \sin vz \quad (24)$$

Из (15) и (17) находим

$$\sigma_r' = \frac{1}{6\lambda^0} \left(\frac{1}{rv} \varphi''' - \frac{1}{r^2} \varphi'' + \frac{1}{r^3 v} \varphi' + \frac{2v}{r^2} \varphi \right) \cos vz \quad (25)$$

Согласно (25), (17), (14), (13), (6), имеем

$$\begin{aligned} \sigma_\theta' &= \frac{\cos vz}{6\lambda^0} \left(\frac{1}{rv} \varphi''' - \frac{1}{r^2 v} \varphi'' + \left(\frac{1}{r^3 v} + \frac{2v}{r} \right) \varphi' - \frac{2v}{r^2} \varphi \right) \\ \sigma_z' &= \frac{\cos vz}{6\lambda^0} \left(\frac{1}{rv} \varphi''' - \frac{1}{r^2 v} \varphi'' + \left(\frac{1}{r^3 v} + \frac{v}{r} \right) \varphi' \right) \\ \tau_{rz}' &= \frac{\sin vz}{6\lambda^0} \left(\frac{v^2}{r} \varphi - \frac{1}{r^2} \varphi' + \frac{1}{r} \varphi'' \right) \end{aligned} \quad (26)$$

$$u' = -\frac{v}{r} \cos(vz) \varphi, \quad w' = \frac{\sin vz}{r} \varphi'$$

$$\varepsilon_r' = \frac{v}{r^2} \cos(vz) \varphi - \frac{v}{r} \cos(vz) \varphi'$$

$$\varepsilon_\theta' = -\frac{v}{r^2} \cos(vz) \varphi, \quad \varepsilon_z' = \frac{v}{r} \cos(vz) \varphi'$$

$$\varepsilon_{rz}' = \frac{\sin(vz)}{2} \left(\frac{v^2}{r} \varphi - \frac{1}{r^2} \varphi' + \frac{1}{r} \varphi'' \right)$$

Эти выражения легко упростить, если воспользоваться уравнениями (21) и равенством $\varphi = \varphi_1 + \varphi_2$. После сложения уравнений (21) имеем

$$\varphi'' - \frac{1}{r}\varphi' = -v^2(e^{1/3\pi i}\varphi_1 + e^{-1/3\pi i}\varphi_2)$$

Продифференцировав равенства (21) и сложив, получаем

$$\varphi''' - \frac{1}{r}\varphi'' + \frac{1}{r^2}\varphi' = -v^2(e^{1/3\pi i}\varphi_1' + e^{-1/3\pi i}\varphi_2')$$

Подставив эти равенства в (25) и (26), получим

$$\begin{aligned}\sigma_r' &= \frac{\cos(vz)}{6\lambda^0} v \left(-\frac{1}{r} e^{1/3\pi i} \varphi_1' + \frac{2}{r^2} \varphi_1 - \frac{1}{r} e^{-1/3\pi i} \varphi_2' + \frac{2}{r^2} \varphi_2 \right) \\ \sigma_\theta' &= \frac{\cos(vz)}{6\lambda^0} v \left(\frac{1}{r} (2 - e^{1/3\pi i}) \varphi_1' - \frac{2}{r^2} \varphi_1 + \frac{1}{r} (2 - e^{-1/3\pi i}) \varphi_2' - \frac{2}{r^2} \varphi_2 \right) \\ \sigma_z' &= \frac{\cos(vz)}{6\lambda^0} v \left(\frac{1}{r} (1 - e^{1/3\pi i}) \varphi_1' + \frac{1}{r} (1 - e^{-1/3\pi i}) \varphi_2' \right) \\ \tau_{rz}' &= \frac{\sin(vz)}{6\lambda^0 r} v^2 ((1 - e^{1/3\pi i}) \varphi_1 + (1 - e^{-1/3\pi i}) \varphi_2) \\ u' &= -v \cos(vz) \frac{\varphi_1 + \varphi_2}{r}, \quad w' = \sin(vz) \frac{\varphi_1' + \varphi_2'}{r} \\ \varepsilon_r' &= \frac{v}{r} \cos(vz) \left(\frac{\varphi_1 + \varphi_2}{r} - \varphi_1' - \varphi_2' \right) \\ \varepsilon_\theta' &= -\frac{v}{r^2} \cos(vz) (\varphi_1 + \varphi_2), \quad \varepsilon_z' = v \cos(vz) \frac{\varphi_1' + \varphi_2'}{r} \\ \varepsilon_{rz}' &= \frac{\sin(vz)}{2r} v^2 ((1 - e^{1/3\pi i}) \varphi_1 + (1 - e^{-1/3\pi i}) \varphi_2)\end{aligned} \quad (27)$$

Так как $\varphi_1 = \bar{C}rI_1(\mu r)$, $\varphi_2 = CrI_1(\bar{\mu}r)$, то $\varphi_1' = \bar{C}\mu rI_0(\mu r)$, $\varphi_2' = C\bar{\mu}rI_0(\bar{\mu}r)$.

Тогда выражения (27) примут вид

$$\begin{aligned}\sigma_r' &= \frac{\cos(vz)}{6\lambda^0} v \left(\frac{2}{r} \bar{C}I_1(\mu r) - e^{1/3\pi i} \bar{C}\mu I_0(\mu r) + \frac{2}{r} CI_1(\bar{\mu}r) - e^{-1/3\pi i} C\bar{\mu}I_0(\bar{\mu}r) \right) \\ \sigma_\theta' &= \frac{\cos(vz)}{6\lambda^0} v \left\{ (2 - e^{1/3\pi i}) \bar{C}\mu I_0(\mu r) - \frac{2}{r} \bar{C}I_1(\mu r) + (2 - e^{-1/3\pi i}) C\bar{\mu}I_0(\bar{\mu}r) - \frac{2}{r} CI_1(\bar{\mu}r) \right\} \\ \sigma_z' &= \frac{\cos(vz)}{6\lambda^0} v ((1 - e^{1/3\pi i}) \bar{C}\mu I_0(\mu r) + (1 - e^{-1/3\pi i}) C\bar{\mu}I_0(\bar{\mu}r)) \\ \tau_{rz}' &= \frac{\sin(vz)}{6\lambda^0} v^2 ((1 - e^{1/3\pi i}) \bar{C}I_1(\mu r) + (1 - e^{-1/3\pi i}) CI_1(\bar{\mu}r)) \\ u' &= -v \cos(vz) (\bar{C}I_1(\mu r) + CI_1(\bar{\mu}r)) \\ w' &= \sin(vz) (\bar{C}\mu I_0(\mu r) + C\bar{\mu}I_0(\bar{\mu}r)) \\ \varepsilon_r' &= v \cos(vz) \left(\frac{1}{r} (\bar{C}I_1(\mu r)) + CI_1(\bar{\mu}r) - \bar{C}\mu I_0(\mu r) - C\bar{\mu}I_0(\bar{\mu}r) \right) \\ \varepsilon_\theta' &= -\frac{v \cos(vz)}{r} (\bar{C}I_1(\mu r) + CI_1(\bar{\mu}r)) \\ \varepsilon_z' &= v \cos(vz) (\bar{C}\mu I_0(\mu r) + C\bar{\mu}I_0(\bar{\mu}r)) \\ \varepsilon_{rz}' &= \frac{\sin(vz)}{2} v^2 ((1 - e^{1/3\pi i}) \bar{C}I_1(\mu r) + (1 - e^{-1/3\pi i}) CI_1(\bar{\mu}r))\end{aligned} \quad (28)$$

Линеаризуя граничные условия (4), получим

$$\sigma'_r = 0, \quad \tau'_{rz} - \sigma_z^0 \frac{df}{dz} = 0, \quad r = a \quad (29)$$

Удовлетворяя выражения (28) условиям (29), находим

$$\frac{2}{a} \bar{C} I_1(\mu a) - e^{\frac{1}{2}\pi i} \bar{C} \mu I_0(\mu a) + \frac{2}{a} C I_1(\bar{\mu} a) - e^{-\frac{1}{2}\pi i} C \bar{\mu} I_0(\bar{\mu} a) = 0$$

$$f = \frac{v \cos(vz)}{6\lambda^0 \sigma_z^0} ((1 - e^{\frac{1}{2}\pi i}) \bar{C} I_1(\mu a) + (1 - e^{-\frac{1}{2}\pi i}) C I_1(\bar{\mu} a)) \quad (30)$$

Из первого условия находим

$$\bar{C} = \frac{2\bar{I}_1 + i\gamma\bar{I}_0}{i\gamma I_0 - 2I_1} C \quad (31)$$

$$I_0 = I_0(\gamma e^{\frac{1}{2}\pi i}), \quad \bar{I}_0 = I_0(\gamma e^{-\frac{1}{2}\pi i}), \quad I_1 = I_1(\gamma e^{\frac{1}{2}\pi i}), \quad \bar{I}_1 = I_1(\gamma e^{-\frac{1}{2}\pi i}), \quad \gamma = va$$

Тогда из второго условия

$$f = \frac{Cv \cos(vz)}{6\lambda^0 \sigma_z^0} \frac{\sqrt{3}\gamma v^* + i\gamma u^* - 2\sqrt{3}(u_1^2 + v_1^2)}{i\gamma I_0 - 2I_1} \quad (32)$$

$$I_0 = u_0 + iv_0, \quad I_1 = u_1 + iv_1, \quad u^* = u_0 u_1 + v_0 v_1, \quad v^* = u_0 v_1 - u_1 v_0$$

Положим $f = A \cos z$, $A = \text{const}$, тогда искомое решение будет определяться выражениями (28), где коэффициент C находим из соотношения (32), а \bar{C} из (31).

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

1. Ишлинский А.Ю. Об устойчивости вязкопластического течения полосы и круглого прута // ПММ. 1943. Т. 7. Вып. 2. С. 109–130.
2. Ишлинский А.Ю. Об устойчивости вязкопластического течения круглой пластины // ПММ. 1943. Т. 7. Вып. 6. С. 405–412.
3. Ишлинский А.Ю. Растяжение бесконечно длинной идеально пластической полосы переменного сечения // Докл. АН УССР. Киев. 1958. № 1. С. 12–15.
4. Ильюшин А.А. Деформация вязкопластического тела // Уч. зап. МГУ. 1940. Вып. 39. С. 3–81.
5. Лейбензон Л.С. О применении гармонических функций к вопросу об устойчивости сферической и цилиндрической оболочек. Сб. тр. Т.1. М.: Изд-во АН СССР, 1951. С. 50–99.
6. Жуков А.М. К вопросу о возникновении шейки в образце при растяжении // Инженерный сборник. 1949. Т. 5. Вып. 2. С. 34–51.
7. Ишлинский А.Ю. Рассмотрение вопросов об устойчивости равновесия упругих тел с точки зрения математической теории упругости // Укр. матем. ж. 1954. Т. 6. № 2. С. 15–24.

Чебоксары

Поступила в редакцию
13. III. 1996